

BAB V

PENUTUP

A. Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian memperoleh hasil yang didapat dari prototype ini sebagai berikut :

1. Hasil pengujian sensor ultrasonik dapat membaca jarak dengan rata – rata error sensor depan kiri 1,65% dan sensor depan kanan 1,64%.
2. Pada pengujian sistem didapatkan hasil error tertinggi dari sensor ultrasonik pada bagian depan kiri dan sensor ultrasonik pada bagian depan kanan yaitu 3,84%. Maka didapatkan hasil dengan akurasi sensor ultrasonik pada bagian depan kiri 98,66% dan sensor ultrasonik pada bagian depan kanan 98,84%. Pengujian sudut terhadap kedua sensor didapatkan hasil sudut 0° – 50° buzzer masih bisa berbunyi dan jika diatas 50° maka buzzer tidak akan berbunyi.
3. NodeMCU ESP8266 dapat mengirim data pada aplikasi blynk yang ditunjukkan dengan apabila jarak kurang dari 30 cm maka akan ada peringatan pada tampilan aplikasi Blynk bertuliskan STOP. Jika jarak dibawah 50 cm dan diatas 30 cm maka pada tampilan aplikasi Blynk bertuliskan HATI – HATI. Jika jarak lebih dari 50 cm maka pada tampilan aplikasi Blynk bertuliskan BEBAS HAMBATAN.

B. Saran

Hasil yang ditulis peneliti masih jauh dari sempurna dan masih banyak kekurangan pada sistem perancangan yang dibuat. Berdasarkan alat yang dikembangkan, peneliti memberikan saran untuk pengembangan lebih lanjut.

1. Diharapkan pada penelitian ini kedepannya dapat menambahkan sensor dibagian belakang, kanan dan kiri mobil.
2. Menambahkan LCD sebagai tampilan jarak apabila tidak ada jaringan wifi.
3. Mengembangkan sistem Internet of Thing menggunakan aplikasi telegram dan lain - lain.